1/9/2

S. Bratis and St.

DIALOG(R) File 347: JAPIO

(c) 2004 JPO & JAPIO. All rts. reserv.

02447107 **Image available**

CLAMPER FOR MULTICORE OPTICAL CONNECTOR

PUB. NO.:

63-064007 A]

PUBLISHED:

March 22, 1988 (19880322)

INVENTOR(s):

KAKII TOSHIAKI

SUZUKI SHUZO

NOBA KUNIHIRO

APPLICANT(s): SUMITOMO ELECTRIC IND LTD [000213] (A Japanese Company or

Corporation), JP (Japan)

APPL. NO.:

61-210071 [JP 86210071]

FILED:

September 05, 1986 (19860905)

INTL CLASS:

[4] G02B-006/38

JAPIO CLASS: 29.2 (PRECISION INSTRUMENTS -- Optical Equipment)

JOURNAL:

Section: P, Section No. 741, Vol. 12, No. 288, Pg. 35, August

08, 1988 (19880808)

ABSTRACT

PURPOSE: To attain a stable coupling state independently of the extent of grinding of end faces of an optical connector by forming two clamping parts in both ends of a claw part, which are fitted to the rear face of the optical connector, into U shapes.

CONSTITUTION: Claw parts 4a, 4b, 5a, and 5b which are fitted to the rear face of the optical connector to position it are provided at both ends of clamping parts 1 and 2. Clamping parts 1 and 2 face each other and are connected in one side into a U-shape by a connecting plate 3, and centers of claw parts 4a, 4b, 5a, and 5b are on the same plane. Clamping parts 1 and 2 have claw parts fitted to recessed parts provided on the rear face of a clamping spacer of the optical connector to clamp the optical connector from both sides. Consequently, forces a(sub 1) and a(sub 2) in directions other than axial direction which act on fitting parts C(sub 1), C(sub 2), D(sub 1), and D(sub 2) of claw parts are canceled by combination between parts C(sub 1) and C(sub 2) or D(sub 1) and D(sub 2), and only a clamping force .gamma. in the axial direction acts, and a stable coupling state is attained independently of the extent of grinding of end faces of the optical connector.

19 日本国特許庁(JP) · 10 特許出額公開

⑫公開特許公報(A) 昭63 - 64007

(3) Int Cl. 4

والمينها الم

識別記号

厅内整理番号

⑩公開 昭和63年(1988)3月22日

G 02 B 6/38 Z-8507-2H A-8507-2H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全3頁)

9発明の名称

多心光コネクタ用クランパ

创特 願 昭61-210071

突出 顋 昭61(1986)9月5日

⑫発 明 者 柿 井 俊

神奈川県横浜市戸塚区田谷町1番地 住友電気工業株式会

社横浜製作所内

明 者 鉿 木 悠 \equiv 神奈川県横浜市戸塚区田谷町1番地 住友電気工業株式会

社構浜製作所内

⑦発 眀 者 婸

邦 浩 愛知県名古屋市東区大幸町 4 丁目27番地

①出 頭 人 住友電気工業株式会社 砂代 理 人

弁理士 青木 秀實 大阪府大阪市東区北浜5丁目15番地

詽

1. 発明の名称

多心光コネクタ用クランパ

- 2. 特許請求の範囲
- (1) 光コネクタの後面に嵌合するツメ郡を両端に 有する相対向する2つのクラン部がその側辺にお いて連結されてコの字形状をなし、上記クランプ 部の各ツメ部の中心軸が同一平面上にあることを 特徴とする多心光コネクタ用クランパ。
- (2) 各ツメ邸を光コネクタのクランパ用スペーサ の後面に設けた四部に嵌合することにより位置次 めされることを特徴とする特許研決の範囲第1項 記載の多心光コネクタ用クランパ。
- 3. 整明の推動な20日
- (産業上の利用分野)

本意明は多心光コネクタの位置決め結合を実現 するクランパに囚するものである。

(従来技術及び解決しようとする問題点)

第6図は多心光コネクタの一例の説明図で、同 図切は上班図、同図句は47図のヘッド部海面の正 面図、同図りは側面図である。

図面において、(21)は内部に複数本の光ファイ パ(24)を位置決め固定しその両側に結合用のガイ ドピン挿入用のガイドピン穴(25)を有する母胎破 形により形成されたヘッド部、(22)は上記ヘッド 部(21)と一体に樹脂成形されたクランパ用のスペ ーサで後面にクランパ嵌合用の凹部が形成されて いる。又(23)は上記ヘッド部(21)内に埋設固在され ている例えばプレス加工により形成されたステン レス製の補強板である。

このような多心光コネクタは前記ガイドビン穴 (25)に2本のガイドピンを挿入することにより位 置決め結合が実現され、クランパにより固定され

第3回はこのような多心光コネクタの結合を間 定する従来のクランパの説明図で、同図のは正面へ 関、同図回は端部側面図である。又第4回及び気 5 図は第3 図のクランパを用いて結合固定した光 コネクタの説明図である。

従来の多心光コネクタ用クランパは第3辺のよ

うな形状をなし、満端部において内側に突出した 凸部(12)が形成されており、この凸部(12)が第 8 図 に示す光コネクタ後面の凹部(22a)に嵌合して光コ ネクタを軸方向に伊圧し結合固定を実現する。

京 4 図はこのようなクランバ (II)の 1 個を用いて光コネクタの 1 朝方よりクランブしたもので、この場合コネクタ 端面の 研磨 最が理想的であればコネクタには図の 3 方向の力が作用するが、研磨量が少ない場合はコネクタには Z₁方向の力が作用し、研磨量の多い場合にはコネクタには Z₂方向の力が作用し、いずれの場合にも接続損失の増加が発生する。

第 5 図は第 3 図のようなクランパ (II)(II') の 2 例を用いて光コネクタの両側面からクランプしたものである。即 5 、第 1 のクランパ (II) により第 4 図 同様にクランプした後、上記第 1 のクランパ (II) の凸部 (I2) の要面に形成された凹部に第 2 のクランパ (II') の凸部 (I2') を嵌合してクランプする。

このように 2 個の クランパ (II)(II') を用いて クランプした時は、コネクタの 韓面の研磨量が多ない

連結されてコの字形状をなし、上記クランブ部の各ッメ部の中心軸が同一平面状にあるクランパである。

31 図は本発明の多心光コネクタ用クランパの 説明図で、同図的は上面図、同図的は的図の場面 からみた正面図、同図的は側面図である。

図面において、(I) はクランプ部A、②はクランプ部(B) で、それぞれ両端には光コネクタの後面の凹部(22a) (第6図参照) に嵌合して位置決めするツメ郡(4a)(46) 及び(5a)(5a) を行している。上記2つのクランプ部(I) ②は相対向しており、その一方の側辺において連結板②により連結されてコの字形状をなしている。又上記答ツメ郡(4a)(46)(5a)(5a) の中心軸は同一里面上にある。

第2回は第1回のクランパを用いて光コネクタをクランプした状態の説明図で、同図的は上面図、同図的は出面の場面からみた正面図、同図的は部面図である。

クランパの各クランプ IS (I) O は光コネクタのクランパ用スペーサの後面に設けた凹部にそれぞれ

場合は売1のクランパ(III)ではよっ方向の力が知わるが第2のクランパ(III)ではよっ方向の力が知わる。又研題量が少ない場合は第1のクランパ(III)ではよっ方向の力が知わり、第2のクランパ(III)ではよっ方向の力が知わる。この結果、光コネクタに加わる力の方向(a)は両者の合成されたものとなり、光コネクタには理想的な極方向の力が知わることになる。

しかし、このような2倒のクランパ(II)(II')を川いる場合、後から装むする第2のクランパ(II')は 先に装むした第1のクランパ(III)よりクランパの 群さ(t)の2倍分その長さを長くする必要があり、 2種類のクランパを必要とするため部品点数が増加しコスト高につながる。又2種類のクランパを 嵌合するため作業性が悪いという問題点がある。 (問題点を解決するための問題点)

本発明は上述の問題点を解消した多心光コネクタ用クランパを提供するもので、その特徴は、光コネクタの後面に嵌合するツメ部を両端に有する相対向する2つのクランプ部がその側辺において

ツメ部 (4a)(4a)(5a)(5a) が嵌合して光コキクタを両側よりクランプしている。しかして、2つのクランプ部 (1) ②のツメ部 (4a)(4a)(5a)(5a) の嵌合部 (C1) (C2)(D1)(D2) に動らく軸中心以外の力 (a1)(a2) は C1 部と C2 部又 D1 部と D2 部の合成により打消され、軸中心上のクランプカ (7) のみが作用する。 従って光コキクタ端面の研密量の多い少ない (コキクタ全長の長い短い) に関係なく安定した結合状態を得ることができる。

(実施例)

第2図の状態に結合された多心光コネクタについて信頼性試験を行なった結果は次の通りである。

①接続損失 平均 0.15 d B 以下

段大0.40₫8

②反射 · 10dB以下

の研形量による損失差(± 0.1 ⋅ ∞)

接模損失の均加 0.1 d 8以下

④ 振動試験 (508z±15 m 、10時間、2方向)接続損失の均加0.1d8以下

特開昭63-64007(3)

⑤ 前型試験 (高さ1 m からの自然落下 (0回)

接続損失の増加 0.2 d B以下

⑤程返し省版(1000回省版)

接続損失の増加0.2dB以下

(発明の効果)

上述した本発明の多心光コネクタのクランバによれば次に列記するような効果を奏するものである。

①光コキクタ端面の研形量の多い少ない (コキクタ全長の長い短い) に関係なく安定した結合 状態を得ることができ、信頼性が著しく向上する。

②従来安定した結合を得るために第5図のように可法の異なる2個のクランパを用いていたが、 本発明ではクランパ数が1個となり、取付け作 業性が著しく向上すると共に、コストダウンと なる。

③ クランパのツメ郡を多心光コネクタの後而の 四郡に嵌合して位置決めするため、作業性が向 上する。 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の多心光コネクタ用クランパの 具体例の説明図で、同図のは上面は、同図のはの 図の場面からみた正面図、同図のは銀面図である。

の2図は第1図のクランパを用いて多心光コネクタをクランプした状態の疑明図で、同図句は上面図、同図句は句図の端面からみた正面図、同図句は側面図である。

第3 図は従来のクランパの説明図で、同図出は 上面図、同図回は出図の端面からみた正面図、第4 図及び 第5 図はいずれも第3 図のクランパを多心光コネクタにクランプした状態の上面図である。

第6 図は多心光コネクタの一例の説明はで、同図のは上面図、同図のはヘッド部局面の正面図、同図のはヘッド部局面の正面図、同図のは側面図である。

1.2 … クランプ部、 3 … 連結板、 4a, 48. 5a, 58 … ツメ部、 21… コネクタヘッド部、 22… クランバ用スペーサ、 22a … クランバ 嵌合用凹部、 23… 補強板。

代理人 并理士 資本秀質



